PAT-NO:

JP363231129A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 63231129 A

TITLE:

DUST EXCLUDING MECHANISM IN WORKING/INSPECTING

DEVICE

PUBN-DATE:

September 27, 1988

INVENTOR - INFORMATION:

NAME

TAKAMI, KATSUMI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

HITACHI ELECTRONICS ENG CO LTD

N/A

APPL-NO:

JP62065263

APPL-DATE:

March 19, 1987

INT-CL (IPC): F24F007/06

US-CL-CURRENT: 454/187

### ABSTRACT:

PURPOSE: To improve the prevention of contamination of a part due to dust,

by a method wherein circulating clean air is blown on the part and is sucked by

sucking branch pipes, thereafter, the dust is collected into the main sucking

pipe and the clean air is circulated through a filter in the title mechanism

for manufacturing magnetic discs.

CONSTITUTION: Clean air, blown off through a louver 19, is blown down by the

suction of an air pump 16 to flow on parts on a conveyer belt 9 and is sucked

by suction branch pipes 15a∼15d. According to this operation, dust on the

surface of the parts and the same in a room are sucked together with

air. The

sucked air is collected into the main pipe 14 of suction, passes through a fan

16 and a micro-grain filter 17, whereby air is got rid of dust and becomes

clean air; then, it is circulated into the casing 13 through a duct 15.

According to this constitution, the contamination of the parts may be prevented effectively.

COPYRIGHT: (C) 1988, JPO&Japio

# ⑩日本国特許庁(JP)

⑪特許出願公開

# ⑫ 公 開 特 許 公 報 (A)

昭63-231129

@Int\_Cl\_4

識別記号

庁内整理番号

49公開 昭和63年(1988)9月27日

F 24 F 7/06

C-6925-3L

審査請求 未請求 発明の数 1 (全4頁)

の発明の名称 加工/検査装置内の塵埃排除機構

②特 願 昭62-65263

**29出 願昭62(1987)3月19日** 

勝己

東京都千代田区大手町2丁目6番2号 日立電子エンジニ

アリング株式会社内

⑪出 願 人 日立電子エンジニアリ

東京都千代田区大手町2丁目6番2号

ング株式会社

砂代 理 人 弁理士 梶山 佶是 外1名

#### 明細数

1.発明の名称 加工/検査装置内の虚埃排除機構
2.持許請求の範囲

(2).不使用時には閉じ、必要により上記吸引枝パイプを接続できる者脱可能の栓を複数箇所に配設した上記幹パイプとする、特許請求の範囲第1項

記載の加工/検査装置内の塵埃排除機構。

(3) 閣体内の上部に領現されたクリーンエアを、下方の任意の角度方向にフローさせるルーバを設けた、特許請求の範囲第1項記載の加工/検査装置内の庭埠排除機構。

3.発明の詳細な説明

[産業上の利用分野]

この発明は半導体、あるいは磁気ディスク製造 工程で使用される加工、または検査装置内におけ る 座域の排除機構に関するものである。

[従来の技術]

半導体製造技術の進歩によるICチップのバターンサイズあるいは、磁気ディスクの進展による記憶密度などはますます微報化し、品質の低下下の 銀造を行うクリーンルームの Buck 管理はさらに厳重に行われている。しかしながら、このような製造において、ワークを Buck で Buck を Buck を

造の前工程とよばれる段階は、マスクパターンよ り投影によりICチップのバターンを形成するも ので、露光、CVD、塗布などを行う加工装置に より構成されているが、これらの加工装置にはす。 べて、ワークの移動、撥送のための層動機構、回 転機構あるいは移動機構が必ず併設されており、 いずれも塵埃を発生する。従って、加工装置が置 かれたクリーンルームの消浄度がいかに高度であ っても、ワークの加工が行われる肝心の装置内で は、浮遊する路埃 微粒子の密度は意外に高く、ワ ークに付着する異物欠陥が残留し歩留まりの低下 ・は免れない。これに対して、従来は装置内に、ク リーンルームのエアを導入して内部で上方よりダ ウンフローしてワーク面に吹き流し、 麻埃の付着 を防止する方法が行われている。この場合、エア は最終的には、装置の筐体より自然排出される構 造である。しかしこのような庭埃の付着防止方法 は全く完全ではない。以下これについて行われた モデル実験について説明する。

第2図(1) において、実験ルームの天井2に鼠

## 〔発明の目的〕

この発明は、上記した実験結果にもとずき、加工/検査装置において、筐 体内部の発虚要素を持つ各種の機構の近傍において座域を強制的に吸引して排出する座埃排除機構を提供することを目的とするものである。

## [同題点を解決するための手段]

この発明は、ほぼ密閉された健体内に摺動部、 回転部などの発露の機構要素を有する電子部品の

粒子フィルタ1を設け、これに矢印Aの方向にエ アを通してクリーンエアとしダウンフローする。 室内の床3に物体4を置き、これを適当な速さで 矢印Bの方向に移動させる。エアは最初は矢印a のように層流であるが、物体4に向かった部分は、 矢印b、cのように漸次速度が低下するとともに、 相対的に物体の移動方向と反対の方向に傾き、物 体の面を過って矢印dのように流れ去る.これに 対して、物体の前方においては、そのままの下向 きのもの、あるいは前方に向きを変えたものとが 混在し、これらが床面に衝突してやや複雑な乱流 となるが全体的には点線で示す環流をなし、その 一部は矢印eの方向に向かう。これが前記の矢印 b、 c に合流して物体面を過って後方に流れる。 ここで、床面に塵埃 があるときは、衝突したエア がこれを巻き上げて運び、物体面に付着させるこ とが観察された。

以上に対して、図(b) においては、床3に適当な大きさ、間隔の開口5を設け、その下限で矢印 Dのようにエアの強制排出を行ったもので、この

加工/検査装置の内部において座埃を排除する機 構であって、笹 体内の上部よりクリーンエアをダ ウンフローして加工/検査部品に吹き流し、上記 の機構要素が発生する塵埃を含有するエアを、発 生位置の近傍において吸入する吸引技パイプと、 吸引技パイプのエアを集合する吸引幹パイプと、 吸引幹パイプに集合されたエアを吸入、排出する エアポンプと、エアポンプより排出されたエアに 含まれている庭埃を除去する敵粒子フィルタ、並 びに微粒子フィルタにより腹埃が除去されたクリ ーンエアを、管 体内の上部に循環させるエアダク トを設けて構成されている。上記の吸引幹バイブ には、複数の箇所に栓を配設しておき、不使用の ときは閉じ、試行により発露箇所を特定した後、 この箇所の栓に枝パイプを接続する方式とする。 .なお、筐 体内の上部には、循環されたクリーンエ アを、下方の任意の角度方向にフローさせるルー バを設けたものである。

# [作用]

この発明による塵埃排除機構においては、盤埃

を発する機構要素の近代に、 20 年 で 20 年 で 3 年 で 3 年 で 4 年 で 5 年 で 5 年 で 5 年 で 6 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 7 年 で 8 年 で 7 年 で 8 年 で 7 年 で 8 年 で 7 年 で 8 年 で 8 年 で 7 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で 8 年 で

#### [実施例]

第1図(a),(b) および(c) は半導体製造装置を 例にとり、この発明による加工/検査装置内の度 境排除機構を適用した実施例の構造図で、図(a) は正面図、図(b) は一部平面図、(c) は部分斜視

ておき、いずれか都合のよいものに枝パイプ15を 接続する。幹パイプ、枝パイプは軟質の金属また はビニールパイプが適当である。

件パイプ14はベース盤7に取り付けられたエアボンプ16に接続されており、座埃を含むエアは敵粒子フィルタ17に送られてクリーンとされ、エアグクト18を経て管体13内の上部に送られる。

クリーンエアのダウンフローには、必要によりルーパ19を設けて方向を調整して、ウエハ面板12の吹き流しが効果的となるようにする。ルーパ19の構造は図(c) に示す通常のもので、手作業によりフィン19a を自由に動かしうるものとする。

## [発明の効果]

以上の説明により明らかなように、この発明による加工/検査装置内の腹境排除機構によれば、装置内の発腹箇所に接近した位置に配設された吸引技パイプにより、腹埃が効率良く吸入されて、これが微粒子フィルタにより除去され、加工/検査部品に付着する危険が完全に排除されるもので、任意の装置に適用できるものであり、これを高度

外 観 図 で ある。

この例においてはまず、2本の吸引幹バイア 14-1および 14-2が適当な高さの位置に設けられ、各幹バイアより技バイア 15a、15b、15c、15d などが、発露箇所に接近した位置に配設される。ただし、正確な発塵箇所は試験を行って特定することが必要であり、予め幹バイア 14に複数の栓 14a を設け

の特密機器、部品の加工/検査装置に適用することにより<u>塵埃</u>による汚染を防止する効果には大きいものがある。

#### 4. 図面の簡単な説明

第1図(a).(b) および(c) は、この発明による加工/検査装置内の腹段排除機構の実施例における構造を示す図で、図(a) は半導体製造装置に適用した正面図、図(b) は図(a) に対する一部平面図、図(c) は図(a) の部分斜視外観図、第2図はこの発明のために行われたエアフローと塵埃に関するモデル実験の説明図である。

1,17… 飲粒子フィルタ、2… 天井、

3 … 床、

4 …物体、

5 … 閉口、

6 … 半導体製造装置、

7…ベース盤、

8 … 摺動機構、

9 … ベルト 搬送機構、

10… ウエハ加工部、

II…ウエハカセット、

12… ウエハ面板、

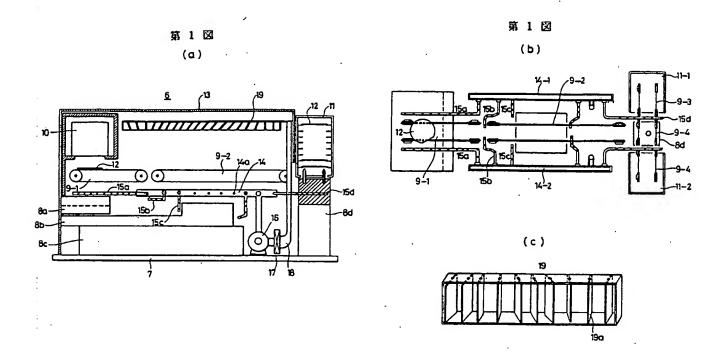
13…筐体、

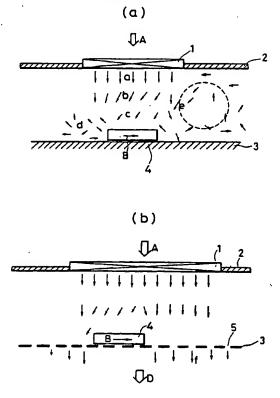
14…吸引幹パイプ、

15… 吸引技パイプ、18… エアダクト、

16…エアポンプ、

19…ルーバ、





第 2 図